



19 BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENTAMT

12 Patentschrift
10 DE 196 15 515 C 1

51 Int. Cl.⁸:
G 01 C 1/02
G 12 B 3/00
H 02 K 7/00

21 Aktenzeichen: 196 15 515.0-52
22 Anmeldetag: 19. 4. 96
43 Offenlegungstag: —
45 Veröffentlichungstag
der Patenterteilung: 13. 3. 97

DE 196 15 515 C 1

Innerhalb von 3 Monaten nach Veröffentlichung der Erteilung kann Einspruch erhoben werden

73 Patentinhaber:
Leica AG, Heerbrugg, CH

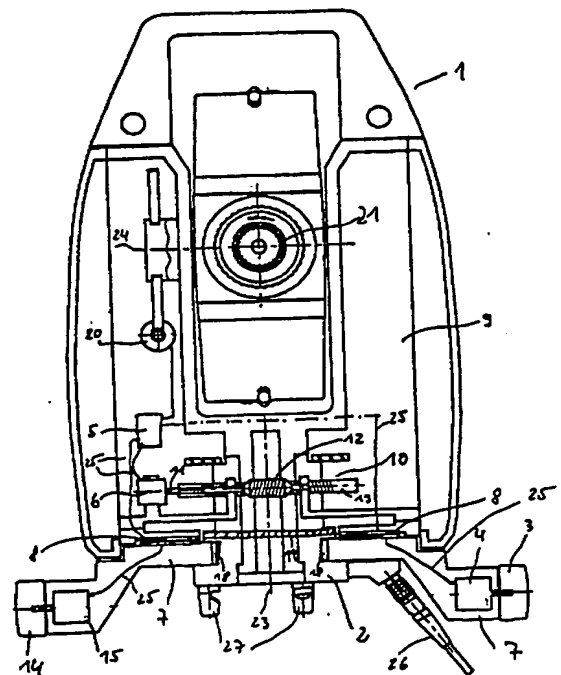
74 Vertreter:
Stamer, H., Dipl.-Phys., Pat.-Anw., 35579 Wetzlar

72 Erfinder:
Ammann, Manfred, Lauterach, AT; Häle, Anton,
Widnau, CH

56 Für die Beurteilung der Patentfähigkeit
in Betracht gezogene Druckschriften:
NICHTS ERMITTELT

54 Antriebseinrichtung zum Ausrichten eines Theodoliten

57 Es wird eine Antriebseinrichtung zum Ausrichten eines Theodoliten (1) auf ein Ziel beschrieben, bei der der Theodolit (1) in horizontaler Richtung drehbar auf einem Theodolitenfuß (2) gelagert ist. Es ist ein Bedienknopf (3) und ein damit verbundener Encoder (4) vorgesehen, wobei der Encoder (4) Steuersignale entsprechend der Drehbewegung am Bedienknopf (3) an eine nachgeordnete Steuerung (5) abgibt. Die Steuerung (5) steuert einen Stellmotor (6) an. Der Drehteller (7) ist am Theodolitenfuß (2) angeordnet und trägt den Bedienknopf (3). Zwischen dem Theodoliten (1) und dem Drehteller (7) ist ein elektrischer Kontakt (8) vorgesehen, der die elektrische Verbindung zwischen dem Encoder (4) und dem Stellmotor (6) gewährleistet.



DE 196 15 515 C 1

Die Erfindung betrifft eine Antriebseinrichtung zum Ausrichten eines Theodoliten, gemäß dem Oberbegriff des Patentanspruchs 1.

Moderne Theodolite, wie sie beispielsweise in der Druckschrift "Prospekt, Vermessungsinstrumente, Leica AG, Liste G1 916d, Schweiz 1993" beschrieben sind, zeichnen sich durch eine hohe Einstellgenauigkeit in horizontaler (Hz) und vertikaler (V) Richtung aus. Je nach Genauigkeitsklasse des jeweiligen Theodoliten können dabei Standardabweichungen von bis zu 0.3" erreicht werden. Dies entspricht einer Einstellgenauigkeit von <0.2 mm auf 100 m Entfernung.

Aus diesem Beispiel wird deutlich, daß diese Genauigkeiten nur mit extrem hohem feinmechanischem Aufwand erreichbar sind. Um dies zu gewährleisten ist man dazu übergegangen, den manuell zu bedienenden Stelltrieb, in der Regel ein Drehknopf, mit einem Encoder auszustatten und mit den Encodersignalen einen Einstellmotor anzusteuern. Die manuelle Ausrichtung des Theodoliten erfolgt somit nicht mehr über ein rein feinmechanisches Getriebe, sondern aus einer Kombination mit elektronischen und mechanischen Antriebselementen.

In der Praxis haben sich derartige Antriebe bewährt. Es hat sich jedoch herausgestellt, daß bei der Betätigung des Drehknopfes Erschütterungen und Verwindungen auf den Theodoliten übertragen werden. Dadurch wird, insbesondere bei den Theodoliten der höchsten Genauigkeitsklasse, ein exaktes Anvisieren des Zieles erschwert.

Es ist daher Aufgabe der vorliegenden Erfindung, ausgehend von den bekannten Theodoliten, die Antriebe erschütterungs- und verwindungsfrei auszugestalten, um den Einfluß der Betätigungskräfte bei der Bedienung des Theodoliten zu minimieren.

Diese Aufgabe wird erfindungsgemäß durch die im kennzeichnenden Teil des Patentanspruches 1 angegebenen Merkmale gelöst. Weitere vorteilhafte Weiterbildungen der Erfindung sind Gegenstand der Unteransprüche.

Die Erfindung wird anhand eines Ausführungsbeispiels mit Hilfe der schematischen Zeichnung näher erläutert.

Es zeigen:

Fig. 1: eine Schnittdarstellung des Theodoliten mit dem Drehteller,

Fig. 2: eine Ansicht des Theodoliten mit Drehteller und Keyboard.

Die Fig. 1 zeigt einen Theodoliten 1, der mit seinem Gehäuse 9 um eine Stehachse 23 in horizontaler Richtung (Hz) drehbar auf einem Theodolitenfuß 2 gelagert ist. Der Theodolitenfuß 2 weist Paßstifte 27 auf, über die der Theodolit 1 in bekannter Weise auf einem nicht mit dargestellten Stativ mit Dreifuß 28 (Fig. 2) montiert wird.

Als Antrieb in Hz-Richtung ist ein Horizontal-Stellmotor 6 (Hz-Stellmotor) mit einem nachgeordneten Getriebe 10 vorgesehen, welches eine Rutschkupplung 11, eine Antriebsschnecke 13 sowie ein Schneckenrad 12 aufweist. Der Hz-Stellmotor 6 ist über elektrische Steuerleitungen 25 mit einer im Theodolitengehäuse angeordneten Steuerschaltung 5 verbunden.

Der Theodolit 1 weist ein in vertikaler Richtung (V) schwenkbares Fernrohr 21 auf, welches von einem Getriebe 24 und einem Vertikal-Stellmotor 20 (V-Stellmotor) angetrieben wird.

Am Theodolitenfuß 2 ist ein Drehteller 7 angeordnet, der zwei Bedienknöpfe 3 und 14 aufweist. Dem Bedienknopf 3 ist ein Hz-Encoder 4 und dem Bedienknopf 14 ein V-Encoder 15 zugeordnet. Mit dem Encoder 4 bzw. 15 werden die Drehbewegungen am zugehörigen Bedienknopf 3, 14 in elektrische Signale umwandelt und über die Steuerleitungen 25 der Steuerschaltung 5 zugeführt. Über diese Drehknöpfe 3, 14 werden die beiden Stellmotoren 20 und 6 entsprechend angesteuert.

Um eine Drehbewegung des Theodolitengehäuses gegenüber dem Drehteller 7 bzw. dem Theodolitenfuß 2 unter Beibehaltung des elektrischen Kontaktes zwischen den Encodern 4, 15 und der Steuerschaltung 5 zu ermöglichen, ist zwischen dem Theodolitengehäuse 1 und dem Drehteller 7 ein elektrischer Kontakt 8 angeordnet. Dieser Kontakt 8 stellt die elektrische Verbindung zwischen den Encodern 4, 15 und der Steuerschaltung 6 her und ist als Schleifring ausgebildet.

Zur externen Steuerung des Theodoliten und zur Datenübertragung an einen nachgeordneten, nicht mit dargestellten Computer, ist am Theodolitenfuß 2 eine externe Steuerleitung 26 vorgesehen.

Zur Ausrichtung des Theodoliten 1 auf ein Ziel, wird dieser zunächst über die Paßstifte 27 in einem Dreifuß auf einem Stativ montiert und in bekannter Weise lotrecht ausgerichtet. Danach wird zur groben Zielausrichtung das Theodolitengehäuse 1 manuell in Zielrichtung gedreht. Damit diese manuelle Drehbewegung nicht von dem Hz-Stellmotor 6 und dem Getriebe 10 blockiert wird, ist zwischen dem Hz-Motor 6 und dem Getriebe 10 eine Rutschkupplung 11 vorgesehen.

Nach dieser groben Zielausrichtung, die auch für das Theodolitenfernrohr 21 in analoger Weise vorgenommen werden kann, erfolgt das genaue Anvisieren des Zieles über die Drehknöpfe 3 und 14. Die Drehbewegung an diesen Knöpfen 3, 14 wird über die Encoder 4, 15 in elektrische Signale umgewandelt und über die Steuerleitungen 25 und die Kontakte 8 der Steuerschaltung 5 zugeführt, welche die Stellmotoren 6 und 20 mit Strom beaufschlagt.

Der Theodolit 1 dreht dann in Zielrichtung und ist dabei mechanisch von den manuell zu bedienenden Bauteilen entkoppelt, so daß über die Bedienelemente keinerlei Erschütterungen bzw. Verwindungen auf das Theodolitengehäuse 9 übertragen werden können.

In einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung ist der Drehteller 7 über eine Reibungsbremse 18 drehbar am Theodolitenfuß 2 angeordnet. Ferner ist zwischen dem Theodolitengehäuse 9 und dem Drehteller 7 eine codierte Scheibe 19 vorgesehen, über die die Stellung des Drehtellers 7 zum Theodolitengehäuse 9 eindeutig bestimmbar ist.

Mit diesen Maßnahmen wird die grobe Zielausrichtung des Theodoliten vereinfacht. Durch eine Drehung des Tellers 7 in Zielrichtung, wird von der codierten Scheibe 8 die Lageänderung des Theodolitengehäuses 9 zum Drehteller 7 registriert. Über die Steuerschaltung 5 wird dann der Hz-Stellmotor 6 für die Horizontalverstellung so lange mit Strom beaufschlagt, bis die definierte Ausgangsstellung des Theodolitengehäuses 9 zum Drehteller 7 wieder übereinstimmt. Das Theodolitengehäuse 2 wird so der Stellung des Drehtellers 7 nachgeführt. Damit entfällt die o.a. manuelle Ausrichtung des Theodoliten auf das anzuvisierende Ziel.

Die Fig. 2 zeigt eine Ansicht des Theodoliten 1, der auf einem Dreifuß 28 montiert ist. Der Theodolit 1 ist mit einem Keyboard 17 ausgestattet, welches am Drehteller 7 befestigt ist. Das Keyboard 17 weist eine Anzei-

gevorrichtung 22 sowie mehrere als Tasten ausgebildete Bedienelemente 16 auf. Über diese Bedienelemente 16 können beispielsweise die Werte der gemessenen Winkel und gegebenenfalls der Entfernung abgespeichert werden. Über die externe Steuerleitung 26 können diese Werte an einen angeschlossenen Rechner übertragen werden.

Mit dem Gegenstand der vorliegenden Erfindung werden sämtliche manuell zu bedienenden Elemente vom Theodolitengehäuse 2 mechanisch entkoppelt. Dadurch wird es möglich, die mit dem Theodoliten erreichbare Meßgenauigkeit auch beim manuellen Anvisieren des Zieles auf einfache Art und Weise zu erreichen.

Es liegt auch im Rahmen der Erfindung, den Theodoliten nur mit einem Horizontal-Stellmotor oder nur mit einem Vertikal-Stellmotor auszustatten. Bei Theodoliten, die zusätzlich mit einer Entfernungsmesseinrichtung ausgestattet sind (Totalstationen), kann auch ein Stellmotor für die Fokuseinstellung des Fernrohres vorgesehen sein, der analog zu den Hz-N-Stellmotoren über eine Encoder/Bedienknopfkombination am Drehteller betätigt wird.

Patentansprüche

1. Antriebseinrichtung zum Ausrichten eines Theodoliten (1) auf ein Ziel, bei der der Theodolit (1) in horizontaler Richtung drehbar auf einem Theodolitenfuß (2) gelagert ist, mit einem Bedienknopf (3) und einem damit verbundenen Encoder (4), wobei der Encoder (4) Steuersignale entsprechend der Drehbewegung am Bedienknopf (3) an eine nachgeordnete Steuerschaltung (5) abgibt und diese einen Stellmotor (6) ansteuert, dadurch gekennzeichnet, daß am Theodolitenfuß (2) ein horizontaler, unabhängig vom Theodoliten (1) bewegbarer Drehteller (7) angeordnet ist, der den Bedienknopf (3) trägt und zwischen dem Theodoliten (1) und dem Drehteller (7) ein elektrischer Kontakt (8) vorgesehen ist, der die elektrische Verbindung zwischen dem Encoder (4) und dem Stellmotor (6) gewährleistet.
2. Antriebseinrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß der Stellmotor (6) im Theodolitengehäuse (9) angeordnet ist und über ein Getriebe (10) und eine Rutschkupplung (11) mit dem Theodolitenfuß (2) verbunden ist.
3. Antriebseinrichtung nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, daß das Getriebe (10) ein Schneckenrad (12) und eine Schnecke (13) aufweist.
4. Antriebseinrichtung nach einem der Ansprüche 1—3, dadurch gekennzeichnet, daß der elektrische Kontakt (8) als Schleifring ausgebildet ist.
5. Antriebseinrichtung nach einem der Ansprüche 1—4, dadurch gekennzeichnet, daß der Stellmotor (6) als Antrieb für die Horizontalverstellung des Theodoliten (1) ausgebildet ist.
6. Antriebseinrichtung nach einem der Ansprüche 1—4, dadurch gekennzeichnet, daß ein Vertikal-Stellmotor (20) als Antrieb für die Vertikalverstellung des Theodolitenfernrohres (21) ausgebildet ist.
7. Antriebseinrichtung nach Ansprüche 5 und 6, dadurch gekennzeichnet, daß am Drehteller (7) für den Horizontal-Stellmotor (6) und den Vertikal-Stellmotor (20) ein separater Bedienknopf (3,14) vorgesehen ist.
8. Antriebseinrichtung nach mindestens einem der vorherigen Ansprüche, dadurch gekennzeichnet,

daß am Drehteller (7) zusätzliche Bedienelemente (16) zur Steuerung des Theodoliten (1) und/oder Speicherung von Daten angeordnet sind.

9. Antriebseinrichtung nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, daß die Bedienelemente (16) auf einem Keyboard (17) zusammengefaßt sind.

10. Antriebseinrichtung nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, daß das Keyboard (17) eine Anzeigeeinrichtung (22) aufweist.

11. Antriebseinrichtung nach mindestens einem der vorherigen Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß zwischen dem Drehteller (7) und dem Theodolitenfuß (2) eine Reibungsbremse (18) vorgesehen ist.

12. Antriebseinrichtung nach mindestens einem der vorherigen Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß zwischen dem Drehteller (7) und dem Theodoliten (1) eine codierte Scheibe (19) angeordnet ist, über die die Stellung des Theodoliten (1) zum Drehteller (7) ermittelbar ist.

13. Antriebseinrichtung nach Anspruch 12, dadurch gekennzeichnet, daß zur manuellen Grobausrichtung des Theodoliten (1) auf das Ziel, der Drehteller (7) in Zielrichtung drehbar gelagert ist und der Theodolit (1) über den Horizontal-Stellmotor (6) motorisch nachgeführt wird.

Hierzu 2 Seite(n) Zeichnungen

- Leerseite -

Fig. 1

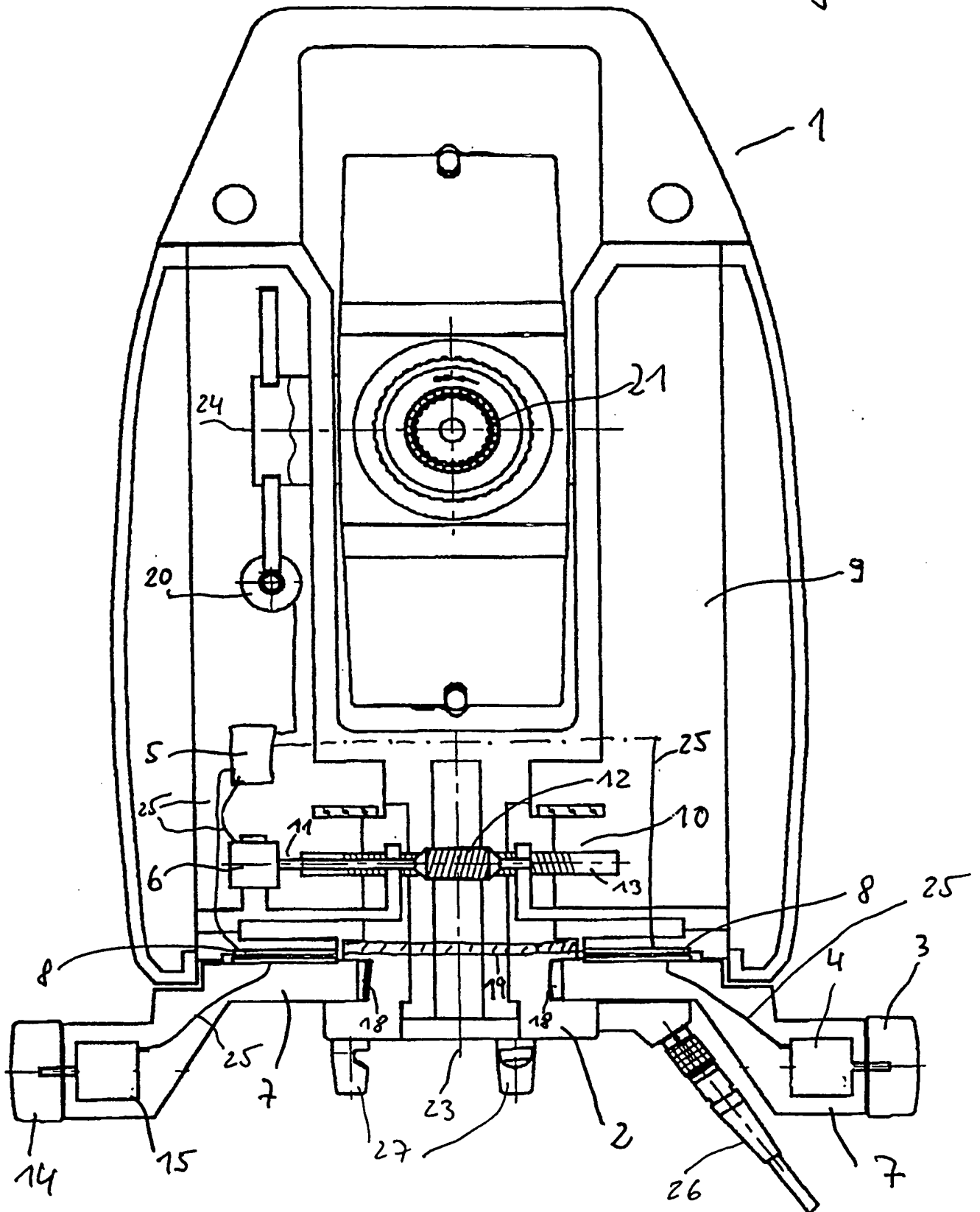


Fig. 2

